

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
 【部門区分】第 7 部門第 3 区分
 【発行日】平成 24 年 10 月 4 日 (2012.10.4)

【公表番号】特表 2012-500569 (P2012-500569A)
 【公表日】平成 24 年 1 月 5 日 (2012.1.5)
 【年通号数】公開・登録公報 2012-001
 【出願番号】特願 2011-523809 (P2011-523809)
 【国際特許分類】

H 0 4 N 7/26 (2006.01)

H 0 4 N 5/91 (2006.01)

H 0 4 N 5/92 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 7/13 Z

H 0 4 N 5/91 Z

H 0 4 N 5/92 H

【手続補正書】

【提出日】平成 24 年 8 月 16 日 (2012.8.16)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

スライスに分割されるエンコードされたビデオデータにアクセスするステップと、
 エンコードされたビデオデータに対する可能な変更のリストをコンパイルするステップ
 と、

前記可能な変更の中の少なくとも 1 つを実施することによって引き起こされうる、エン
 コードされたビデオデータに対する結果として起こる変更の伝播マップを構成するステッ
 プと、

前記伝播マップに基づいて前記可能な変更の中の 1 つを適用するステップと
 を有し、

前記前記可能な変更はビデオウォーターマークである、方法。

【請求項 2】

前記コンパイルするステップは、

前記可能な変更の前記リストを生成するステップ、

既存のリストから前記可能な変更にアクセスするステップ、又は

前記可能な変更の一部を生成し、前記可能な変更の残りを前記既存のリストからアクセ
 スするステップ

の中の 1 つのステップを有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記スライスはブロックを有し、

当該方法は、結果として起こる少なくとも 1 つの変更に応答して、当該結果として起こ
 る変更がスライスにおいて直接のブロック及び少なくとも 1 つの隣接するブロックを含み
 又はそれらに作用する場合に、フレーム間予測により前記伝播マップを構成するべきかど
 うかを決定するステップを更に有する、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の中の 1 つによって引き起こされるあらゆる

る可視的な歪みの程度を決定するステップと、

前記可視的な歪みの程度に基づいて前記可能な変更の中の前記 1 つを取り除くステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の中の 1 つが前の変更の伝播経路に落ち着くことができる範囲を決定するステップと、

前記経路のオーバーラップの前記範囲に基づいて前記可能な変更の中の前記 1 つを取り除くステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記伝播マップに応答して、前記可能な変更の各 1 つごとの検出のための範囲を決定するステップと、

前記検出範囲に基づいて前記可能な変更の中の 1 つを選択するステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

結果として起こる少なくとも 1 つの変更に応答して、当該結果として起こる変更が直接のブロック及び少なくとも 1 つの隣接するブロックを含み又はそれらに作用する場合に、フレーム内予測により前記伝播マップを構成すべきかどうかを決定するステップを更に有し、

夫々のスライスが前記直接のブロック及び前記少なくとも 1 つの隣接するブロックを有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記伝播マップに応答して、前記結果として起こる変更が前記直接のブロック及び前記少なくとも 1 つの隣接するブロックを含み又はそれらに作用する場合に、フレーム内予測により前記伝播マップを構成すべきかどうかを決定するステップを更に有する、請求項 3 に記載の方法。

【請求項 9】

前記伝播マップに応答して、可能な変更のフィデリティに対する影響を決定するステップと、

フィデリティの閾値に基づいて前記可能な変更を取り除くステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記伝播マップに基づいて可能な変更のフィデリティに対する影響を決定するステップと、

フィデリティの閾値に基づいて可能な変更を取り除くステップと、

前記伝播マップを構成するよう、B スライスである選択されたスライス及び該選択されたスライスに関連する運動ベクトルの変化を識別するステップと、

デコーダにおいて前記伝播マップを用いるステップと

を更に有する、請求項 6 に記載の方法。

【請求項 11】

前記スライスはブロックを有し、

当該方法は、

前記伝播マップに基づいて、前記可能な変更の中の 1 つの可能な変更の伝播経路が前の変更の伝播経路と重複する範囲を決定し、一部のブロックを前記前の変更及び前記 1 つの可能な変更の伝播経路から離すステップと、

前記一部のブロックに対する変更に基づいて前記 1 つの可能な変更を取り除くステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 12】

前記可能な変更のための伝播マップを初期化するステップと、

個々のマクロブロック・パーティションがエンプティであり、当該個々のマクロブロック・パーティションに対する変更がないかどうかを、マクロブロック・パーティションごとに決定するステップと、

当該個々のマクロブロック・パーティションがエンプティでない場合に、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップと、

当該個々のマクロブロック・パーティションの前記隣接マクロブロック・パーティションが変形されている場合に、該隣接マクロブロック・パーティションを前記伝播マップに加えるステップと、

次の個々のマクロブロック・パーティションがエンプティであるまで、変形されている個々の隣接マクロブロック・パーティションを加えることによって、前記伝播マップを更新するステップと

を更に有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 13】

個々のマクロブロック・パーティション及びその隣のマクロブロック・パーティションの運動ベクトルの差に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 14】

個々のパーティション及びその隣のマクロブロック・パーティションの運動ベクトル情報に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 15】

個々のマクロブロック・パーティションを基準としても用いるフレーム内予測に基づいて、当該個々のマクロブロック・パーティションの隣接マクロブロック・パーティションが変形されているかどうかを決定するステップを更に有する、請求項 12 に記載の方法。